

Сведения об оппоненте

по диссертационной работе Филиппова Глеба Сергеевича
на тему «Научное обоснование и разработка механизмов параллельно-
последовательной структуры для многокоординатных манипуляционных
систем»,

представленной на соискание ученой степени кандидата технических наук по
специальности 05.02.18 «Теория механизмов и машин»

ФИО оппонента	Несмиянов Иван Алексеевич
Шифр и наименование специальности, по которой защищена диссертация	05.02.18 – Теория механизмов и машин
Ученая степень и отрасль науки	Доктор технических наук
Ученое звание	Доцент
Полное наименование организации, являющейся основным местом работы оппонента	Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Волгоградский государственный аграрный университет»
Занимаемая должность	Декан инженерно-технологического факультета, доцент кафедры «Механика»
Почтовый индекс, адрес	400002, г. Волгоград, Университетский пр., д. 26
Телефон	+7 (8442) 41-18-49
Адрес электронной почты	ivan_nesmiyanov@mail.ru
Список основных публикаций официального оппонента по теме диссертации за последние 5 лет	<ol style="list-style-type: none">1. Система управления манипулятора-трипода / Жога В.В., Несмиянов И.А., Дяшкин-Титов В.В., Воробьева Н.С. // Робототехника и техническая кибернетика. 2014. № 4(5). С. 58–62.2. Динамический синтез оптимальных программных движений манипулятора-трипода / Жога В.В., Герасун В.М., Несмиянов И.А., Воробьева Н.С., Дяшкин-Титов В.В. // Проблемы машиностроения и надежности машин. 2015. № 2. С. 85–92.3. Динамика манипулятора-трипода с упругой самотормозящейся передачей / Несмиянов И.А. // Известия Нижневолжского агроуниверситетского комплекса: Наука и высшее профессиональное образование. 2016. № 4(44). С. 278–285.

4. Задача позиционирования манипулятора параллельно-последовательной структуры с управляемым захватным устройством / Жога В.В., Дяшкин-Титов В.В., Несмиянов И.А., Воробьева Н.С. // Мехатроника, автоматизация, управление. 2016. Т. 17. № 8. С. 525–530.
5. Динамика манипулятора параллельно-последовательной структуры / Дяшкин-Титов В.В., Жога В.В., Несмиянов И.А., Воробьева Н.С. // Современное машиностроение. Наука и образование. 2017. № 6. С. 439–449.
6. Распределенная система управления погрузочным манипулятором параллельно-последовательной структуры / Несмиянов И.А., Скакунов В.Н., Захаров Е.Н., Иванов А.Г. // Известия Нижневолжского агроуниверситетского комплекса: Наука и высшее профессиональное образование. 2017. № 1(45). С. 260–266.
7. О неустойчивых режимах работы электропривода манипулятора / Несмиянов И.А., Жога В.В., Скакунов В.Н., Воробьева Н.С., Дяшкин-Титов В.В., Бочарников В.С. // Проблемы машиностроения и надежности машин. 2017. № 3. С. 18–25.
8. Кинематический синтез программных перемещений приводов манипулятора-трипода с трехступенным захватом / Воробьева Н.С., Жога В.В., Несмиянов И.А., Иванов А.Г. // Современное машиностроение. Наука и образование. 2018. № 7. С. 383–398.
9. Эргатическая система управления погрузочным манипулятором-триподом / Захаров Е.Н., Несмиянов И.А. // В книге: прогресс транспортных средств и систем – 2018. Материалы международной научно-практической конференции. С. 203–204.